

**УТВЕРЖДАЮ**

**Первый заместитель генерального  
директора-заместитель по научной работе  
ФГУП «ВНИИФТРИ»**

**А.Н. Щипунов**  
«16» \_\_\_\_\_ 2019 г.



**Терминалы Omnicomm**

**Методика поверки**

**842-19-03МП**

**р.п. Менделеево  
2019 г.**

## 1 Общие сведения

1.1 Настоящая методика поверки распространяется на терминалы Omnicomm (далее – терминалы), изготавливаемые ООО «Омникомм Технологии», г. Щелково Московской обл., и устанавливает порядок и объем их первичной и периодической поверок.

1.2 Интервал между поверками - 8 лет.

## 2 Операции поверки

2.1 При поверке терминалов выполнить работы в объеме, указанном в таблице 1.

Таблица 1

Наименование операции	Номер пункта методики поверки	Проведение операции при	
		первичной поверке (после ремонта)	периодической поверке
1 Внешний осмотр	8.1	да	да
2 Опробование	8.2	да	да
3 Определение инструментальной погрешности (при доверительной вероятности 0,67) определения координат местоположения в плане, высоты и скорости в диапазоне скоростей от 0 до 515 м/с при работе по сигналам ГЛОНАСС (L1, код СТ) и GPS (L1, код С/А) при геометрическом факторе PDOP не более 3	8.3	да	да

2.2 При получении отрицательных результатов при выполнении любой из операций поверка прекращается и терминалы бракуются.

2.3 Не допускается проведение поверки отдельных измерительных каналов или меньшего числа измеряемых величин или на меньшем числе поддиапазонов измерений.

## 3 Средства поверки

3.1 При проведении поверки использовать средства измерений и вспомогательное оборудование, представленные в таблице 2.

Таблица 2

Номер пункта методики поверки	Наименование рабочих эталонов или вспомогательных средств поверки; номер документа, регламентирующего технические требования к рабочим эталонам или вспомогательным средствам; разряд по государственной поверочной схеме и (или) метрологические и основные технические характеристики средства поверки
8.3	Имитатор сигналов СН-3803М: предел допускаемого среднего квадратического отклонения случайной составляющей погрешности формирования беззапросной дальности до НКА ГНСС ГЛОНАСС и GPS по фазе дальномерного кода 0,1 м, по псевдоскорости 0,005 м/с

3.2 Допускается использование других средств измерений, обеспечивающих определение метрологических характеристик поверяемых терминалов с требуемой точностью.

3.3 Применяемые для поверки средства измерений должны быть утвержденного типа, исправны и иметь действующие свидетельства о поверке (знаки поверки).

#### **4 Требования к квалификации поверителей**

4.1 К проведению поверки терминалов допускается инженерно-технический персонал со среднетехническим или высшим образованием, ознакомленный с руководством по эксплуатации (РЭ) и документацией по поверке, имеющий право на поверку (аттестованными в качестве поверителей).

#### **5 Требования безопасности**

5.1 При проведении поверки должны быть соблюдены требования безопасности в соответствии с ГОСТ 12.3.019-80.

5.2 При проведении поверки необходимо принять меры защиты от статического напряжения, использовать антистатические заземленные браслеты и заземлённую оснастку.

#### **6 Условия поверки**

6.1 Поверку проводить при следующих условиях:

- температура окружающего воздуха, °С от 15 до 25;
- относительная влажность окружающего воздуха, %, не более 80.

Все средства измерений, используемые при поверке терминалов, должны работать в нормальных условиях эксплуатации.

#### **7 Подготовка к поверке**

7.1 Перед проведением поверки необходимо выполнить следующие подготовительные работы:

- выполнить операции, оговоренные в РЭ поверяемых терминалов по подготовке их к работе;
- выполнить операции, оговоренные в РЭ на применяемые средства поверки по их подготовке к измерениям;
- осуществить прогрев приборов для установления их рабочих режимов.

#### **8 Проведение поверки**

##### **8.1 Внешний осмотр**

8.1.1 При внешнем осмотре проверить:

- отсутствие механических повреждений и ослабления элементов, четкость фиксации их положения;
- чёткость обозначений, чистоту и исправность разъёмов и гнезд;
- наличие маркировки согласно требованиям эксплуатационной документации.

8.1.2 Результаты поверки считать положительными, если выполняются требования п. 8.1.1.

##### **8.2 Опробование**

8.2.1 Собрать схему в соответствии с рисунком 1.



Рисунок 1

8.2.2 Подать питание на терминал, на имитаторе сигналов воспроизвести сценарий для неподвижного объекта. Установить связь с терминалом в ПО «Omnicom Configurator» и дождаться решения навигационной задачи.

8.2.3 В меню «Параметры связи» убедиться, что навигационные параметры с использованием сигналов ГНСС успешно рассчитаны и отображаются в окне программы

8.2.4 Открыть программу «Omnicom Configurator» на ПК, выполнить соединение с терминалом. Под модификацией терминала отобразится номер версии ПО. Убедиться, что имеющиеся на открывшейся странице идентификационные данные (признаки) ПО соответствуют указанным в таблице 3.

Таблица 3

Идентификационные данные (признаки)	Значение
Номер версии (идентификационный номер ПО)	305 и выше

8.2.5 Результаты опробования считать положительными, если выполняются требования п.п. 8.2.3- 8.2.4.

8.3 Определение инструментальной погрешности (при доверительной вероятности 0,67) определения координат в плане, высоты и скорости в диапазоне скоростей от 0 до 515 м/с при работе по сигналам ГЛОНАСС (L1, код СТ) и GPS (L1, код C/A) при геометрическом факторе PDOP не более 3.

8.3.1 Собрать схему в соответствии с рисунком 1. В соответствии с РЭ убедиться, что в аппаратуре установлена система координат WGS-84.

8.3.2 Подготовить сценарий имитации с параметрами, приведенными в таблице 4 (при первичной поверке), таблице 5 (при периодической поверке), при этом контролировать, чтобы значение геометрического фактора ухудшения точности не превышало 3.

Таблица 4

Наименование параметра	Значение параметра
Формируемые спутниковые навигационные сигналы	ГЛОНАСС (L1, код СТ) GPS (L1, код C/A)
Продолжительность	30 минут
Количество каналов: - ГЛОНАСС - GPS	12 12
Начальные координаты местоположения (WGS-84)	55° 00' 00" 37° 00' 00" 100 м
Формируемые параметры движения (WGS-84)	Стоянка в течение 10 мин. Изменение скорости: от 0 до 515 м/с за 17,5 с Движение по окружности радиусом 5 км со скоростью 515 м/с

Таблица 5

Наименование параметра	Значение параметра
Формируемые спутниковые навигационные сигналы	ГЛОНАСС (L1, код СТ) GPS (L1, код C/A)
Продолжительность	30 минут
Количество каналов: - ГЛОНАСС - GPS	12 12
Начальные координаты местоположения (WGS-84)	55° 00' 00" 37° 00' 00" 100 м
Формируемые параметры движения (WGS-84)	статика

8.3.3 Осуществить запись не менее 200 строк измерительной информации (координаты местоположения и скорость) на ПЭВМ при значении геометрического фактора PDOP, рассчитываемым терминалом, не более 3. После окончания записи измерительной информации разобрать схему.

8.3.4 Определить систематическую составляющую инструментальной погрешности определения координат местоположения по формулам (1) и (2), например, для координаты В (широта):

$$\Delta B(j) = B(j) - B_{\text{действ}}(j), \quad (1)$$

$$dB = \frac{1}{N} \cdot \sum_{j=1}^N \Delta B(j), \quad (2)$$

где  $B_{\text{действ}}(j)$  – действительное значение координаты В в j-ый момент времени, секунды;

$B(j)$  – измеренное терминалом значение координаты В в j-й момент времени, секунды;

$N$  – количество измерений.

Аналогичным образом определить систематическую составляющую инструментальной погрешности определения координат L (долготы) и H (высоты).

8.3.5 Определить среднее квадратическое отклонение (СКО) случайной составляющей инструментальной погрешности определения координат по формуле (3), например, для координаты В (широта):

$$\sigma_B = \sqrt{\frac{\sum_{j=1}^N (\Delta B(j) - dB)^2}{N - 1}}. \quad (3)$$

Аналогичным образом определить СКО случайной составляющей погрешности определения координат L (долгота) и H (высота).

8.3.6 Перевести значения погрешностей определения координат в плане (широты и долготы) из угловых секунд в метры по формулам (4) и (5):

- для широты:

$$\Delta B(m) = \text{arcl}'' \cdot \frac{a(1 - e^2)}{\sqrt{(1 - e^2 \sin^2 B)^3}} \cdot \Delta B(\text{секунда}); \quad (4)$$

- для долготы:

$$\Delta L(m) = \text{arcl}'' \cdot \frac{a(1 - e^2) \cos B}{\sqrt{(1 - e^2 \sin^2 B)^3}} \cdot \Delta L(\text{секунда}), \quad (5)$$

где  $a$  – большая полуось эллипсоида ( $a = 6378137$  м);

$e$  – первый эксцентриситет эллипсоида ( $e^2 = 6,69437999014 \cdot 10^{-3}$ );

$1'' = 0,000004848136811095359933$  радиан ( $\text{arc}1''$ ).

8.3.7 Определить абсолютную инструментальную погрешность (при доверительной вероятности 0,67) определения координат местоположения по формулам (6) и (7):

$$\Pi_B = \pm \left( \sqrt{dB(m)^2 + dL(m)^2} + \sqrt{\sigma_B(m)^2 + \sigma_L(m)^2} \right) \quad , \quad (6)$$

$$\Pi_H = \pm (|dH| + \sigma_H) \quad . \quad (7)$$

8.3.8 Определить систематическую составляющую инструментальной погрешности определения скорости по формулам (8) и (9):

$$\Delta V(j) = V(j) - V_{\text{действ}}(j) \quad , \quad (8)$$

$$dV = \frac{1}{N} \cdot \sum_{j=1}^N \Delta V(j) \quad , \quad (9)$$

где  $V_{\text{действ}}(j)$  – действительное значение скорости в  $j$ -ый момент времени, м/с;

$V(j)$  – измеренное значение скорости в  $j$ -й момент времени, м/с;

$N$  – количество измерений.

8.3.9 Определить СКО случайной составляющей инструментальной погрешности определения скорости по формуле (10):

$$\sigma_V = \sqrt{\frac{\sum_{j=1}^N (\Delta V(j) - dV)^2}{N-1}} \quad . \quad (10)$$

8.3.10 Определить инструментальную погрешность (по уровню вероятности 0,67) определения скорости по формуле (11):

$$\Pi_V = \pm (|dV| + \sigma_V) \quad . \quad (11)$$

8.3.11 Результаты поверки считать положительными, если значения инструментальной погрешности (при доверительной вероятности 0,67) определения параметров в диапазоне скоростей от 0 до 515 м/с при работе по сигналам ГЛОНАСС (L1, код СТ) и GPS (L1, код C/A) при геометрическом факторе PDOP не более 3 находится в пределах: координат в плане  $\pm 6,0$  м, высоты  $\pm 9,0$  м, скорости  $\pm 0,1$  м/с.

## 9 Оформление результатов поверки

9.1 При положительных результатах поверки выдается свидетельство установленной формы (на оборотной стороне свидетельства о поверке записываются результаты поверки) и (или) делается запись в паспорте, заверяемая подписью поверителя и знаком поверки.

9.2 В случае отрицательных результатов поверки поверяемые терминалы к дальнейшему применению не допускаются. На них выдается извещение о непригодности к дальнейшей эксплуатации с указанием причин забракования.

Заместитель генерального  
директора–начальник НИО-8 ФГУП «ВНИИФТРИ»

Начальник лаборатории 842 ФГУП «ВНИИФТРИ»

О.В. Денисенко

А.А. Фролов